Projet DRONE

Création de L'OS embarqué

Pierre-jean TEXIER

Ecole Supérieure des Technologies Electronique Informatique Infographie

14 Février 2014







Sommaire

- Introduction
- Objectif
- Gestion de Projet
 - Diagramme de GANTT
 - Diagramme PERT
- 4 Analyse Fonctionelle

- 6 Réalisations
 - Choix technologiques
 - Environnement
 - U-boot
 - Kernel
 - RootFS
 - Qt embedded
 - OpenCV embedded
 - Power Management
- 6 Conclusion



Introduction

Segment SOL

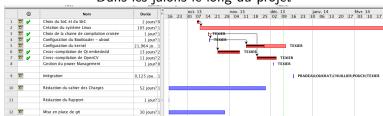
Objectif

Tâches à réaliser

- OS Linux embarqué Fonctionnel
- Préparation de l'environnement graphique (Qt, openCV, ...)
- Optimisation du temps de boot hardware et subjectif
- Gestion de l'énergie

Gantt

Dans les jalons le long du projet



Choix technologiques

- Choix technologiques
- 2 Environnement

- Choix technologiques
- 2 Environnement
- U-boot

- Choix technologiques
- 2 Environnement
- U-boot
- Mernel

- Choix technologiques
- 2 Environnement
- U-boot
- Mernel
- RootFS

- Choix technologiques
- 2 Environnement
- U-boot
- Mernel
- RootFS
- Qtembedded

- Choix technologiques
- 2 Environnement
- U-boot
- Mernel
- RootFS
- Qtembedded
- OpenCV

- Choix technologiques
- 2 Environnement
- U-boot
- Kernel
- RootFS
- Qtembedded
- OpenCV
- Power Management

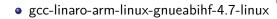
Choix technologiques



- SbC
- SoC

Environnement







Pourquoi armhf?

FPU neon-vfvp4

Pourquoi Linaro?

- CodeSourcery
- Crosstool-ng
- Buildroot

U-boot

Informations

• Non mainline - Git du projet sunxi Lien github

Configuration en statique dans : /include/configs/sunxi-common.h

Kernel



Informations

- Version 3.4.67
- Non mainline Git du projet sunxi Lien github

Qt embedded



Portage sur cible Arm Cortex A7:

• Qt embedded 4.8.2

Qt embedded



Portage sur cible Arm Cortex A7:

- Qt embedded 4.8.2
- Librairie touchscreen tslib

Qt embedded



Portage sur cible Arm Cortex A7:

- Qt embedded 4.8.2
- Librairie touchscreen tslib
- Divers exemples Qt4

Power Management

AXP209 AXP209

Conclusion

• Apport ...